



①9 BUNDESREPUBLIK  
DEUTSCHLAND



DEUTSCHES  
PATENT- UND  
MARKENAMT

⑫ Patentschrift  
⑩ DE 100 42 753 C 2

⑤1 Int. Cl.<sup>7</sup>:  
**A 47 L 5/12**  
G 08 C 17/02  
B 25 J 9/16

②1 Aktenzeichen: 100 42 753.7-15  
②2 Anmeldetag: 2. 6. 2000  
④3 Offenlegungstag: 13. 12. 2001  
④5 Veröffentlichungstag  
der Patenterteilung: 19. 9. 2002

DE 100 42 753 C 2

Innerhalb von 3 Monaten nach Veröffentlichung der Erteilung kann Einspruch erhoben werden

⑦3 Patentinhaber:

Bauersachs, Petra, 56299 Ochtendung, DE;  
Ciburski, Guido, 56299 Ochtendung, DE

⑦4 Vertreter:

Patentanwälte Becker & Aue, 65207 Wiesbaden

⑦2 Erfinder:

Antrag auf Nichtnennung

⑤6 Für die Beurteilung der Patentfähigkeit in Betracht  
gezogene Druckschriften:

DE	43 40 771 A1
DE	43 23 332 A1
DE	26 00 907 A1
DE	695 01 130 T2
US	57 87 545 A
US	56 46 494 A
US	55 60 077 A
US	53 41 540 A
US	51 99 996 A
US	51 09 566 A
US	50 86 535 A
US	46 38 445 A

⑤4 Staubsauger-Roboter

⑤7 Staubsauger-Roboter, der dezentral über eine Funkstrecke mit einem Personal-Computer kommuniziert, in dem die durch den Staubsauger-Roboter abzufahrende Fläche mittels einer Steuersoftware speicherbar ist, wobei die Steuersoftware die optimalen Wege und die Steueranweisungen errechnet und an den Staubsauger-Roboter sendet, und der Staubsauger-Roboter eine Mehrzahl von Sensoren aufweist, die mit auf der abzufahrenden Fläche angebrachten Markierungen einen Soll-Ist-Vergleich der Positionen des Staubsauger-Roboter ermöglichen, dadurch gekennzeichnet, dass der Staubsauger-Roboter mindestens eine Düse zum Aufwirbeln von Staub aus den Randbereichen bzw. Ecken der zu reinigenden Fläche aufweist.

DE 100 42 753 C 2

[0001] Die Erfindung bezieht sich auf einen Staubsauger-Roboter, der dezentral über eine Funkstrecke mit einem Personal-Computer kommuniziert, in dem die durch den Staubsauger-Roboter abzufahrende Fläche mittels einer Steuer-  
software speicherbar ist, wobei die Steuersoftware die opti-  
malen Wege und die Steueranweisungen errechnet und an  
den Staubsauger-Roboter sendet, und der Staubsauger-Ro-  
boter eine Mehrzahl von Sensoren aufweist, die mit auf der  
abzufahrenden Fläche angebrachten Markierungen einen  
Soll-Ist-Vergleich der Positionen des Staubsauger-Roboter  
ermöglichen.

[0002] Staubsauger, die selbstständig konstante Flächen  
abfahren und dabei absaugen sollen, so genannte Staubsa-  
uger-Roboter, haben diverse Anforderungen zu erfüllen. Sie  
müssen komplexe Flächen möglichst vollständig abfahren,  
dabei aber möglichst wenige Flächen mehrfach überfahren.  
Dabei sollen Gegenstände möglichst dicht umfahren wer-  
den, ohne diese zu berühren oder gar umzuwerfen. Der Ro-  
boter darf sich nicht in Nischen verklemmen oder an Gegen-  
ständen hängen bleiben. Dabei sollen sämtliche möglichen  
Fehlerquellen der Navigationssteuerung des Roboters aus-  
geschlossen werden, um eine fehlerfreie externe Steuerung  
zu ermöglichen.

[0003] Folgenden Komponenten werden bekanntermaßen  
für Staubsauger-Roboter im Haushaltsbereich vorausge-  
setzt:

- Saugsystem unterhalb oder seitlich vom Roboter,
- Abluft-Filter,
- Staubsammelkammer bzw. Staubtüten
- Motor für Sauger und
- Motor für Steuerung (Vorwärts, Rückwärts, Len-  
kung).

[0004] Bekannt sind Staubsauger-Roboter, welche durch  
Sensoren erkennen, dass sie sich einer Wand nähern. Dabei  
werden Steuerungsentscheidungen durch bestimmte Steue-  
rungs-Algorithmen ermittelt. Die Qualität der Algorithmen  
und die Qualität der Sensoren bestimmt wesentlich die Qua-  
lität der Flächenbearbeitung.

[0005] Mit der Qualität der Flächenbearbeitung ist hier  
gemeint:

- der Anteil der Fläche, der doppelt überfahren wird,
- der Anteil der Fläche, der gar nicht überfahren wird,
- sowie die Wahrscheinlichkeit, mit der sich der Robo-  
ter festfährt also navigationsunfähig wird.

[0006] Die zur Erfüllung der Aufgaben benötigte Rechen-  
leistung ist je nach Technologie der Sensoren aufwändig und  
verlangt aufwändige und teure Mikro-Kontroller. Da jede  
Wohnung und damit jede Fläche anders geformt ist und sich  
zudem auch kurzfristig z. B. durch neue Möbelstücke verän-  
dern kann, verzichten die meisten Konzepte darauf, den Al-  
gorithmen als Input eine Beschreibung der Fläche zu über-  
geben. Vielmehr werden die Kontroller so konzipiert, dass  
sie mit jeder Topologie jederzeit zurechtkommen sollen.

[0007] Der Benutzer hat keine Möglichkeit, die Topologie  
einzugeben, also zu beschreiben, da hierzu ein Display und  
ein Eingabegerät (Maus oder Tastatur) am Roboter notwe-  
nig wäre. Aus Kosten- und Gewichtsgründen scheiden sol-  
che Konzepte aus. Zudem soll der Roboter möglichst klein  
bleiben, damit er in alle Winkel fahren kann.

[0008] Nachteilig bei diesen Lösungen ist, dass entweder  
die lokale Rechenleistung und/oder die Sensoren so aufwän-  
dig sind, dass die Kosten jenseits der für Konsumer-Endge-

räte akzeptablen Preisgrenze liegen oder die Qualität der  
Flächenbearbeitung unzureichend ist.

[0009] Besonders nachteilig ist, dass der Roboter bei ein-  
fachen Verfahren nicht dagegen geschützt ist, sich festzufah-  
ren oder in Endlosschleifen gerät, was bedeutet, dass er im-  
mer die gleichen Teilflächen bearbeitet, aber nie seine Auf-  
gabe vollständig erledigt.

[0010] Aus den US 46 38445 A, DE 43 23 332 A1 und  
DE 695 01 130 T2 sind mobile Staubsauger-Roboter be-  
kannt, bei denen ein handelsüblicher Personal-Computer zur  
Steuerung des Staubsauger-Roboters verwendet wird und  
dieser Computer dann, wenn der Staubsauger-Roboter nicht  
in Betrieb ist, auch für andere Anwendungen benutzt wer-  
den kann. Der Personal-Computer wird nicht vom Staubsa-  
uger-Roboter getragen, wenn eine Übertragungsverbindung  
zwischen Staubsauger-Roboter und Personal-Computer vor-  
gesehen ist.

[0011] Weiterhin sind aus den DE 43 40 771 A1,  
US 51 09 566 A, US 55 60 077 A und US 56 46 494 A  
Staubsauger-Roboter bekannt, die zur Energie-Aufladung  
selbsttätig eine Ladestation anfahren. Darüber hinaus offen-  
baren die DE 26 00 907 A1, US 50 86 535 A und  
US 53 41 540 A Roboter-Systeme, bei denen zur Korrektur  
des Fahrkurses Markierungen im zu reinigenden Raum an-  
gebracht sind. Ferner ist es aus der US 57 87 545 A bekannt,  
dass der automatische Staubsauger an einer zentralen Sta-  
tion entleert wird.

[0012] Das typische Einsatzgebiet eines solchen Staub-  
sauger-Roboters, nämlich die Wohnung des Benutzers, ver-  
ändert sich gewöhnlich nicht. Der Roboter muss sich also  
gar nicht ständig an neue Einsatzgebiete gewöhnen, im Un-  
terschied zu Industrierobotern, die Werkshallen abfahren  
müssen, in denen ständig neue und wechselnde Hindernisse  
zu umfahren sind.

[0013] Bei den bekannten Robotern wird bewusst darauf  
verzichtet, ihm universelle Umfahrungs- und Topologie-Ei-  
genschaften zu implementieren. Der Benutzer muss also  
nach dem Erwerb des Roboters die Eigenschaften, nämlich  
die Bodenarten, wie Teppich, Stein oder Holz, und die Form  
der Wohnung in das vorgestellte System eingeben.

[0014] Es müssen zudem Vorkehrungen getroffen werden,  
die eine Wegabweichung des Roboters ausgleichen können.  
Die Aufdeckung eventueller Fahrfehler muss dabei nicht so-  
fort erfolgen, da Fahrfehler selten sind und davon ausgegan-  
gen wird, dass der Zusatzzeitbedarf nachrangig ist.

[0015] Folgende Vorteile ergeben sich bei den bekannten  
Staubsauger-Robotern:

1. Die Gesamtkosten verringern sich drastisch.
2. Das Gewicht der Steuerung reduziert sich.
3. Einfache Sensoren reichen aus.
4. Die Qualität der Steuerung ist vorhersagbar und nie-  
mals zufällig, die Qualität daher gleich bleibend.
5. Der Benutzer kann sehr komfortabel mit seinem  
Roboter kommunizieren.

[0016] Nachteilig bei diesen Systemen ist jedoch, dass  
keiner der Staubsauger-Roboter in der Lage ist, insbeson-  
dere die Eck- und Randbereiche einer Raumfläche ausrei-  
chend zu reinigen.

[0017] Aufgabe der Erfindung ist es, einen kostengünsti-  
gen und einfachen Staubsauger-Roboter der eingangs ge-  
nannten Art zu schaffen, mit denen jede Raum-Topografie  
vollständig abfahrbar und zu reinigen ist.

[0018] Erfindungsgemäß wird die Aufgabe dadurch ge-  
löst, dass der Staubsauger-Roboter mindestens eine Düse  
zum Aufwirbeln von Staub aus den Randbereichen bzw. Ek-  
ken der zu reinigenden Fläche aufweist.

[0019] Nach einer weiteren Ausgestaltung der Erfindung ist die mindestens eine Düse aktivierbar, wenn der Staubsauger-Roboter mit einem ausreichenden Sicherheitsabstand einen Randbereich der zu abzufahrenden Fläche erreicht, wobei der aufgewirbelte Staub auf die zu reinigende Hauptfläche geleitet und von dort erfasst wird.

[0020] Damit werden die Randflächen und Eckbereiche eines zu reinigenden Raumes auch dann von Staub gereinigt, wenn der Roboter diese mit ausreichendem Sicherheitsabstand abfährt. Die Düsen blasen den Staub aus den Randflächen und aus den Ecken weg und kann dann beim weiteren Reinigungsvorgang vom Staubsauger-Roboter aufgesaugt werden.

[0021] Der der Erfindung zu Grunde liegende Gedanke wird in der nachfolgenden Beschreibung anhand eines Ausführungsbeispiels näher beschrieben.

[0022] Auf einem handelsüblichen PC wird ein Roboter-Steuerungsprogramm installiert. An die serielle Schnittstelle wird ein Adapter geschraubt, der vorzugsweise die Weiterbenutzung, beispielsweise durch eine Computer-Maus an einer eingebauten zusätzlichen Schnittstelle, erlaubt. Alternativ wäre auch der Anschluss an die parallele Schnittstelle oder den USB-Port des Personal-Computers möglich. Über diesen Kontakt kommuniziert der Personal-Computer mit dem Staubsauger-Roboter.

[0023] Die Steuerungssoftware erlaubt die Eingabe der Wohnungsform, wie Topologie, Bodenbeschaffenheit, Sicherheitsabstände, und den Start und Stopp des Staubsauger-Roboters.

[0024] Nach der Eingabe der Wohnungseigenschaften berechnet das Programm den kürzesten Weg, mit dem die Fläche vollständig abfahrbar ist. Dabei berechnet das Programm einen Weg, bei dem die wenigsten Steuerungseingriffe in die Lenkung notwendig sind, da diese immer fehlerbehaftet sind. Das Programm versucht also möglichst gerade Strecken zu erzeugen und oft so genannte Positions-Markierungen zu überfahren, damit eine Soll-Ist-Kontrolle der Position erreicht wird.

[0025] Diese Markierungen können eindeutig sein, d. h. das System erkennt die Position auch dann, wenn der Roboter willkürlich auf eine solche Markierung gesetzt wird. Dies hätte zwar den Nachteil, dass jede Markierung eindeutig identifizierbar sein muss, z. B. nummeriert durch Barcode. Die Sensoren wären dann aufwändiger. Weiterer Nachteil wäre, dass der Benutzer die Position jeder Markierung ins System eingeben muss oder dem System eine Lernphase zugestehen muss, bei der der Roboter die Position der Markierungen selbst ermittelt.

[0026] Auch einfache Rückmeldungen, z. B. bei Hinderniskontakt, wären möglich. Die notwendigen Sensoren, beispielsweise als Federkontakte, können kostengünstig rund um den Roboter platziert werden.

[0027] Möglich ist auch, dass auf die Markierungen komplett und damit auf jede Rückmeldung des Systems verzichtet wird. Dies setzt aber den unwahrscheinlichen Fall voraus, dass der Roboter sehr exakt die vom PC ermittelten Fahrplanweisungen, wie Lenkung, Verzögerung, Start/Stopp, ausführt.

[0028] Durch die Nutzung des Personal-Computers, der in den Haushalten, die sich für einen Roboter interessieren, fast immer bereits vorhanden ist, können wesentlich leistungsfähigere Algorithmen zum Einsatz kommen. Zudem kann der Benutzer das System durch Korrekturen unterstützen. Beispielsweise können typische Fehlerquellen wie Teppichkanten manuell ausgegrenzt werden. Auch die gesamte Fläche könnte der Benutzer einmal manuell abfahren, dabei würde der Roboter die Steueranweisungen an die PC-Software übertragen und die Software würde "angelernt". Die

dabei "gelernten" Steueranweisungen müssten dann zukünftig nur noch abgespielt werden. Oder das manuelle Abfahren dient lediglich dazu, die Fläche zu erfassen. Beliebige Kombinationen des Softwaremodells sind dabei möglich.

5 Damit ist die Softwareprogrammierung wesentlich flexibler als in einem Mikro-Controller-Modell.

[0029] Damit Randbereiche der Fläche nicht unnötig nahe abgefahren werden müssen, ist eine Düse am Roboter angebracht, die in Randbereichen aktiviert wird und einen Luftstrahl in die Ecken lenkt, der den Staub in die Hauptfläche leitet. Dort wird der Staub dann wie üblich vom Roboter erfasst.

[0030] Die tägliche Benutzung könnte derart gestaltet sein, dass der Roboter morgens in eine definierte Wohnungsecke gestellt wird und beim Verlassen der Wohnung per Schalter am Roboter aktiviert wird. Abends kommt der Benutzer zurück und findet seine Wohnung staubfrei vor und entleert wöchentlich den Staubbeutel. Über Nacht wird der Roboter zum Aufladen der Akkus an eine Steckdose angeschlossen.

#### Patentansprüche

1. Staubsauger-Roboter, der dezentral über eine Funkstrecke mit einem Personal-Computer kommuniziert, in dem die durch den Staubsauger-Roboter abzufahrende Fläche mittels einer Steuerungssoftware speicherbar ist, wobei die Steuerungssoftware die optimalen Wege und die Steueranweisungen errechnet und an den Staubsauger-Roboter sendet, und der Staubsauger-Roboter eine Mehrzahl von Sensoren aufweist, die mit auf der abzufahrenden Fläche angebrachten Markierungen einen Soll-Ist-Vergleich der Positionen des Staubsauger-Roboters ermöglichen, **dadurch gekennzeichnet**, dass der Staubsauger-Roboter mindestens eine Düse zum Aufwirbeln von Staub aus den Randbereichen bzw. Ecken der zu reinigenden Fläche aufweist.

2. Staubsauger-Roboter nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, dass die mindestens eine Düse aktivierbar ist, wenn der Staubsauger-Roboter mit einem ausreichenden Sicherheitsabstand einen Randbereich der zu abzufahrenden Fläche erreicht, wobei der aufgewirbelte Staub auf die zu reinigende Hauptfläche geleitet und von dort erfasst wird.